# 1/4

# 特許協力条約に基づく国際出願願書

0	受理官庁記入欄	602	
0-1	国際出願番号	0 3. 12. 0 4	
0-2	国際出願日		
0-3	(受付印)	<b>梁領印</b>	
0-4	様式 PCT/RO/101 この特許協力条約に基づく国際出願願書 は、		
0-4-1	右記によって作成された。	PCT-SAFE [EASY mode] Version 3.50 (Build 0002.163)	
0-5	申立て 出願人は、この国際出願が特許協力条約 に従って処理されることを請求する。		
0-6	出願人によって指定された受理官庁	日本国特許庁(RO/JP)	
0-7	出願人又は代理人の掛類記号	P947-PCT	
1	発明の名称	パレット交換装置	
11 11-1	出願人 この欄に記載した者は	出願人である (applicant only)	
II-2	右の指定国についての出願人である。	米国を除く全ての指定国 (all designated States except US)	
ll-4ja	名称	株式会社牧野フライス製作所	
II-4en	Name:	MAKINO MILLING MACHINE CO., LTD.	
II-5ja	あて名	1528578 日本国 東京都目黒区中根2丁目3番19号	
II-5en	Address:	3-19, Nakane 2-chome, Meguro-ku, Tokyo 1528578 Japan	
11-6	国籍(国名)	日本国 JP	
11-7	住所(国名)	日本国 JP	

# 特許協力条約に基づく国際出願願書

		その他の出願人又は発明者	over the season of the season
			出願人及び発明者である(applicant and inventor)
		: <b>!</b>	米国のみ (US only)
	III-1-4ja		菊地 則行
	III-1-4en	Name (LAST, First):	KIKUCHI, Noriyuki
	111-1-5ja	あて名	2430303
	III-1-5en	Address:	日本国 神奈川県愛甲郡愛川町中津4023番地 株式会社牧野フライス製作所内 c/o MAKINO MILLING MACHINE CO., LTD., 4023, Nakatsu, Aikawa-machi, Aiko-gun, Kanagawa 2430303
			Japan
	111-1-6	国籍(国名)	日本国 JP
	111-1-7	住所(国名)	日本国 JP
)		代理人又は共通の代表者、通知のあて名	
		下記の者は国際機関において右 記のごとく出願人のために行動する。	代理人(agent)
		氏名(姓名)	青木 篤
	IV-1-1en	Name (LAST, First):	AOKI. Atsushi
	IV-1-2ja	あて名	1058423
	IV-1-2en	Address:	日本国 東京都港区虎ノ門三丁目5番1号 虎ノ門37森ビル 青和特許法律事務所 A. AOKI, ISHIDA & ASSOCIATES, Toranomon 37 Mori Bldg., 5-1, Toranomon 3-chome, Minato-ku, Tokyo
	IV-1-3	電話番号	1058423 Japan 03-5470-1900
	IV-1-4	ファクシミリ番号	03-5470-1911
	IV-1-6	代理人登録番号	100099759
,	IV-2	その他の代理人	筆頭代理人と同じあて名を有する代理人 (additional agent(s) with the same address as first named agent)
)	IV-2-1 ja	氏名	鶴田 準一; 島田 哲郎; 西山 雅也
	IV-2-1en	Name(s)	TSURUTA, Junichi; SHIMADA, Tetsuro; NISHIYAMA,
			Masaya
	V	国の指定	
	V-1	この願書を用いてされた国際出願は、規則 4.9(a)に基づき、国際出願の時点で拘束さ れる全てのPCT締約国を指定し、取得しう あらゆる種類の保護を求め、及び該当する 場合には広域と国内特許の両方を求める 国際出願となる。	
	VI-1	先の国内出願に基づく優先権主張	2000 = 10 = 04 = (04 12 2002)
	VI-1-1	出願日出願番号	2003年 12月 04日 (04.12.2003)
	VI-1-2		2003-406153
	VI-1-3	国名 	日本国 JP
		•	

## 特許協力条約に基づく国際出願願書

VII-1	特定された国際調査機関(ISA)	日本国特許庁 (ISA/JP)	
VIII	申立て	申立て数	
VIII-1	発明者の特定に関する申立て	_	
VIII-2	出願し及び特許を与えられる国際出 願目における出願人の資格に関する 申立て		
VIII-3	先の出願の優先権を主張する国際出 願日における出願人の資格に関する 申立て	_	
VIII-4	発明者である旨の申立て(米国を指定国と する場合)	-	
VIII-5	不利にならない開示又は新規性喪失	<b> -</b>	
īX	の例外に関する申立て 照合欄	用紙の枚数	添付された電子データ
IX-1	願書(申立てを含む)	4	/
1X-2	明細費	17	
IX-3	請求の範囲	1	
IX-4	要約	1	
IX-5	図面	9	
	合計	32	
IX-7			添付された電子データ
IX-8	添付 <u>魯類</u> 手数料計算用紙	添付 ✓	何初りでないたもうフラー
IX-0 IX-11	包括委任状の写し	/	
	PCT-SAFE 電子出願		
IX-17			
IX-18	その他	納付する手数料に相当する特許印紙を貼付した書面	
IX-19	要約費とともに提示する図の番号	1	
IX-20	国際出願の使用言語名	日本語	
X-1	出願人、代理人又は代表者の記名押印		
X-1-1 X-1-2	氏名(姓名) 署名者の氏名	青木 篤 に に に に に に に に に に に に に に に に に に	
X-1-3 X-2	権限		
X-2			
X-2-1	氏名(姓名)	鶴田 準一   空運活	•
X-2-2 X-2-3	署名者の氏名 権限		
X-3	出願人、代理人又は代表者の記名押印		
	T 0 (44 0)		
X-3-1	氏名(姓名)	島田 哲郎 一造造活	
X-3-2 X-3-3	署名者の氏名 権限		

11-1

記録原本の受理の日

# 特許協力条約に基づく国際出願願書

X-4	出願人、代理人又は代表者の記名押印					
		使每分子 第11. <b>第4</b> . 到内理				
X-4-1	氏名(姓名) ·	西山 雅也				
X-4-2	署名者の氏名	<b>医應</b> 址				
X-4-3	権限					
		受理官庁記入欄				
	(京歌山原山) で担山とわた食箱					
10-1	国際出願として提出された書類の実際の受理の日					
10-2	図面					
10-2-1	受理された					
10-2-2	不足図面がある					
10-3	国際出願として提出された母類 を補完する母類又は図面であっ てその後期間内に提出されたも のの実際の受理の日(訂正日)					
10-4	特許協力条約第11条(2)に基づ く必要な補完の期間内の受理の日					
10-5	出願人により特定された国際調査機関	ISA/JP				
10-6	調査手数料未払いにつき、国際 調査機関に調査用写しを送付していない					
国際事務局記入欄						

### 明 細 書

パレット交換装置

## 技術分野

本発明は、パレットを垂直面に着脱可能に取付ける工作機械のテーブル又はパレット取付台に対して、パレットを垂直に保持した状態で交換するパレット交換装置に関する。

#### 背景技術

) 1

) )

ワークをパレットに固定した状態でそのパレットを工作機械のテーブル又はパレット取付台に着脱可能に取付けて、該ワークを加工するようにした工作機械は既に広く使用されており、こうした工作機械において未加工ワークと加工済ワークとを交換するためのパレット交換装置が用いられる。従来一般的に用いられているパレット交換装置は、垂直に立向きに設けられた回転軸を挟んで互いに反対方向に水平に延びるアーム上に新旧パレットを載置して、前記回転軸を180°回転して、新旧パレットの位置を入換えることにより、パレットを交換している。

上述したパレット交換装置は、パレットを水平に支持するように 構成されているが、パレットを垂直に支持するようにしたパレット 交換装置もある。

例えば、国際公開WO 01/94071号公報には、主軸の先端に対面するように配置され水平軸線周りに回転可能に設けられたパレット取付台が開示されている。このパレット取付台は、背中合わせの2つのパレット取付面を有しており、該パレット取付台を水平軸線周りに180°回転することにより、新旧パレットを交換するようにな

っている。

米国特許第5172464号明細書には、工作機械に隣接して水 平方向に延びる回転軸の周りに等角度間隔で放射状の複数のパレッ トホルダを配設し、各パレットホルダ上にワークを固定するパレッ トを取付けたパレットマガジンが開示されている。このパレットマ ガジン内で垂直に支持されたパレットの1つが、工作機械の垂直な テーブル上に取付けられているパレットと交換されるようになって いる。

国際公開W0 01/94071号公報および米国特許第5172464号明細書には、垂直軸線周りに回転するパレット支持部材の両側面に垂直にパレットを取付けるようにしたパレット交換装置は開示されていない。

#### 発明の開示

上述した、垂直軸線周りに回転するアーム上に水平にパレットを保持する従来技術によるパレット交換装置や、国際公開W0 01/9407 1号公報および米国特許第5172464号明細書に開示されているパレット交換装置では、平板状に広がる大型のワークの場合パレット自体も大型化し、しかもパレット交換動作に必要な面積も大型化し、パレット交換装置を設置するために必要な床面積が大きくなる問題がある。

本発明は、こうした従来技術の問題点を解決することを技術課題としており、平板状に広がる大型のワークを取付可能なパレットを 交換するパレット交換装置の設置床面積を低減することを目的とし ている。

前述の目的を達成するため本発明では、水平軸線周りに回転可能に支持され前端に工具を装着する主軸と、前記主軸の前面に対面し

、前記主軸の軸線と直角をなす垂直面にパレットを取付けるテーブル又はパレット取付台とを具備し、前記工具と前記テーブルとを相対移動させて前記工具により前記パレットに固定されたワークを加工する工作機械の前記パレットを交換するパレット交換装置において、

前記テーブル又はパレット取付台に隣接させて垂直軸線を中心と して回転割出し可能に設けられ、少くとも2つの垂直なパレット取 付面を有して前記パレットを着脱可能に取付けるパレット支持部材 と、

前記テーブル又はパレット取付台と前記パレット支持部材との間で前記パレットを垂直状態で移動させて載せ換えるパレット移動手段と、

を具備するパレット交換装置が提供される。

) 1

) *i* 

テーブル又はパレット取付台とパレット支持部材との間でパレットを垂直状態で移動して載せ換え、パレット支持部材を垂直軸線周りに回転させて、新しいパレットをパレット交換位置に割り出し、新しいパレットを垂直状態でテーブル又はパレット取付台に移動、載せ換えする。パレットを垂直状態で移動及び旋回しているので、パレットの交換動作に必要な床面積を小さくできる。

また、前記パレット支持部材は、前記主軸の軸線と直角をなす水平方向に前記テーブル又はパレット取付台を延長した位置に配置され、前記パレット支持部材のパレット移動側のパレット取付面と前記テーブルのパレット取付面とが平行に構成されるパレット交換装置が提供される。

パレット支持部材が、主軸の軸線と垂直な水平方向にテーブルを 延長した位置に配置されるので、パレット移動動作は直線運動だけ となり、この構成によってもパレットの交換動作に必要な床面積を 小さくできる。

本発明によれば、工作機械のテーブル又はパレット取付台の垂直 に形成されたパレット取付面と、パレット交換装置の垂直に形成さ れたパレット取付面との間で、パレットを垂直に保持した状態で移 動して交換するようにしたので、パレット交換装置の設置面積を格 段に小さくすることが可能となった。

# 図面の簡単な説明

図1は、本発明の好ましい実施形態によるパレット交換装置を工作機械と共に示す斜視図である。

図2は、図1の工作機械のテーブルの斜視図である。

図3は、パレットの斜視図である。

図4は、パレットがテーブルにクランプされた状態を示す断面図 である。

図5は、パレットがテーブルからアンクランプされた状態を示す 断面図である。

図6は、パレット交換装置の平面図である。

図7は、パレット交換動作を説明するためのパレット交換装置を 工作機械と共に示す斜視図である。

図8は、パレット交換動作を説明するためのパレット交換装置を工作機械と共に示す斜視図である。

図 9 は、パレット交換動作を説明するためのパレット交換装置を 工作機械と共に示す斜視図である。

#### 発明を実施する最良の形態

以下、添付図面を参照して本発明の好ましい実施形態を説明する

先ず、図1を参照すると、本発明の好ましい実施形態によるパレット交換装置11は、工作機械101に隣接させて配置され、垂直に配置した新旧パレットP、P′を垂直状態のままで交換する。工作機械101は、第1と第2のベッド103a、103b、第1のベッド103a上に設けられたコラム107、コラム107に設けられ主軸(図示せず)を回転可能に支持する主軸頭109、第2のベッド103b上に設けられたテーブル115を主要な構成要素として具備している。

第1のベッド103aの上面には、Z軸案内レール105a、105bが前記主軸の回転軸線Oに平行に延設されており、コラム107はZ軸案内レール105a、105b上を往復動可能に設けられている。また、工作機械101は、Z軸送り手段として、第1のベッド103a内にZ軸方向に延設されたねじ軸(図示せず)、該ねじ軸の一端に連結されたサーボモータ(図示せず)、コラム107の下端部に設けられ前記ねじ軸に係合するナット(図示せず)を具備している。

) 1

前記主軸は、主軸頭109により水平な回転軸線〇を中心として回転可能に、かつコラム107の前面から Z 軸方向に突出するように支持されている。前記主軸の先端部には、工具Tが、工具ホルダ(図示せず)、ドローバー(図示せず)等の周知の工具装着手段を介して装着される。コラム107の前面(図示せず)には、平行な一対のY軸案内レールが垂直方向(Y軸方向)に延設されており、主軸頭109はY軸案内レールに沿って往復動可能にコラム107に取付けられている。また、工作機械101は、Y軸送り手段として、コラム107内にY軸方向に延設されたねじ軸(図示せず)、該ねじ軸の一端に連結されたサーボモータ111、主軸頭109に設けられ前記ねじ軸に係合するナット(図示せず)を具備している

本実施形態において第2のベッド103bは、第1のベッド103aとは別部材をなし、第1のベッド103aに対して前方、すなわち前記主軸の先端側に離間配置されている。第2のベッド103bの上面には、平行に設けられた一対のX軸案内レール113a、113bがY軸およびZ軸に垂直なX軸方向に延設されており、テーブル115は、X軸案内レール113a、113b上を往復動可能に設けられている。また、工作機械101は、X軸送り手段とて、第2のベッド103b内にX軸方向に延設されたねじ軸(図示せず)、該ねじ軸の一端に連結されたサーボモータ(図示せず)、すーブル115に設けられ前記ねじ軸に係合するナット(図示せず)を具備している。こうして、工作機械101は、X軸、Y軸、2 軸送り手段によりテーブル115に取付けられたパレットP上のワーク(図示せず)と工具Tとを直交3軸方向に相対移動しながらワークを加工する。

次に、図2~図4を参照してテーブル115およびパレットP(P')の構成を説明する。なお、パレットPとパレットP'は同じ構成を有しているので、以下の説明ではパレットPについてのみ記載する。

図2において、テーブル115は、前記主軸の先端に対面する垂直な平面より成るパレット取付面117aを有した板部材117を備えて全体的に概ね三角形状の断面を有した部材より成る。パレット取付面117aには、該パレット取付面117aに沿ってパレットPを上下動させるリフト手段119、パレットPをパレット取付面117aに対してY軸およびZ軸方向に支持する支持手段、および、パレットPをパレット取付面117aに固定するクラ

ンプ手段が配設されている。更に、パレット取付面117aには、 パレットPをパレット取付面117aに対してX軸方向に位置決め するX軸位置決め手段としての係合突起148が設けられている。

44

)

リフト手段119は、パレット取付面117aに沿ってX軸方向に互いに離間配置された複数のブラケット121、ブラケット121に取付けられ2軸方向に延びる回転軸125を中心として回転可能に設けられたリンク部材123の上側の端部に Z軸方向に延びる回転軸を中心として回転可能に取付けられたリフトローラ127、各リンク部材123の下側の端部に連結されX軸方向に進退するピストン棒131aを有した流体シリングましくは空圧シリングから成るリフトシリング131を具備している。リフト手段119は、こうした構成により、ピストンを131aの位置に従い、図2に示すリフト位置と、リンク部材123が図2において反時計回りの方向に所定角度回転した支持位置との間で、リフトローラ127を上下動させる。なお、リフト手段0一部を形成する。

前記案内手段は、リフトローラ127に加えて、第1の水平案内ローラ137aおよび第2の水平案内ローラ140、147を具備している。第1の水平案内ローラ137aは、パレット取付面117aの上縁部および下縁部に沿ってX軸方向に互いに離間配置された複数の可動クランプ部材137の各々に、Y軸方向に延びる回転軸を中心として回転可能に支持されている。第2の水平案内ローラ140、147は、上側の可動クランプ部材137の下方において、パレット取付面117aに沿ってX軸方向に互いに離間配置された複数のブラケット138の各々、および、下側の可動クランプ部

材137の上方においてパレット取付面117aに沿ってX軸方向に互いに離間配置された複数のブラケット145の各々に、Y軸方向に延びる回転軸を中心として回転可能に支持されている。なお、可動クランプ部材137は、案内手段の一部をなすと同時に後述するクランプ手段の主要部分を形成する。

前記支持手段は、パレット取付面117aに取付けられた複数の第1と第2の水平支持部材133、139、および、複数の垂直支持部材149を具備している。第1の水平支持部材133は、パレット取付面117aの上縁部および下縁部に沿ってX軸方向に互いに離間配置され、第2の水平支持部材139は、パレット取付面117aの概ね中心線に沿ってX軸方向に互いに離間配置されている。第1と第2の水平支持部材133、139は、パレット取付面117aに取付けられるパレットPに対面するように垂直に形成された第1と第2の水平支持面135、141を有している。垂直支持部材149は、第2の水平支持部材139の下方においてX軸方向に互いに離間配置されており、上方に面して水平に形成された垂直支持面151を有している。

前記クランプ手段は、可動クランプ部材137、可動クランプ部材137を2軸方向にパレット取付面117aから離反させる前記流体シリンダ、好ましくは空圧シリンダ(図示せず)から成るアンクランプシリンダ(図示せず)、可動クランプ部材137をパレット取付面117aへ接近する方向へ付勢する付勢手段としてのクランプスプリング133a(図4、5参照)、および、水平支持部材139に固定された静止クランプ部材143を具備している。本実施形態において、アンクランプシリンダは第1の支持部材133内に組み込まれている。

なお、パレットP、P′およびワークが比較的軽量である場合に

は、上述したリフト手段や垂直支持手段を設けることなく、案内手段としてのリフトローラ127に直接パレットを支持するようにしてもよい。

次に、図3を参照すると、パレットPは、ワーク(図示せず)を取付けるためのワーク取付面201aを有した板部材201を具備しており、ワーク取付面201aは、該パレットPをパレット取付面117aに取付けたときに、前記主軸の先端に対面する垂直平面より成る。板部材201においてワーク取付面201aの反対側の面は、テーブル115のパレット取付面117aに対面するテーブル15の前記案内手段と相俟ってパレットPをパレット取付面117aに沿って案内するための案内手段、および、前記支持手段に当接する支承手段が配設されている。テーブル面201bには、更に、テーブル115の係合突起148と係合してパレットPをパレット取付面117aに対してX軸方向に位置決めする位置決め手段として、最合部221が配設されている。

パレットPの前記案内手段は、テーブル面201bの上縁部と下縁部に沿って互いに平行に延設された一対の第1の案内レール207a、207bの各々に平行に延設された一対の第2の案内レール205a、205bとを具備している。第1の案内レール207a、207bの各々は、パレットPをパレット取付面117に取付けたときに(図4、5参照)、第1の水平案内ローラ137aに接触する第1の案内面206を有している。第2の案内レール205a、205bの各々は、パレットPをパレット取付面117に取付けたときに第2の水平案内ローラ140、147に接触する第2の案内面204を有している。ここで、図3~5を参照すると、第1と第2の案内面206、2

) )

04は、2軸方向に互いに反対向きに形成されていることが理解されよう。また、リフト手段119が図2に示すリフト位置にあるとき、リフトローラ127は、第2の案内レール205a、205bのうち、パレットPをパレット取付面117に取付けたときに上側に配置される案内レール205aの下端面に接触する(図5参照)

前記支承手段は、パレットPのテーブル面201bに取付けられ た、複数の第1の水平支承部材209、複数の第2の水平支承部材 213、および、複数の垂直支承部材217を具備している。第1 の水平支承部材209は、第1の案内レール207a、207bの 各々の両側においてX軸方向に互いに離間配置されており、パレッ トPをパレット取付面117に取付けたときに(図4、5参照)、 第1の水平支持部材133の第1の水平支持面135の各々に接触 可能に形成された第1の水平支承面211を有している。第2の水 平支承部材213は、パレットPのX軸方向の概ね中心線は挟んで 両側においてX軸方向に互いに離間配置されており、パレットPを パレット取付面117に取付けたときに(図4、5参照)、第2の 水平支持部材139の第2の垂直支持面141の各々に接触可能に 形成された第2の水平支承面213を有している。垂直支承部材2 17は、第2の水平支持部材139の近傍に配置されており、垂直 支持部材149の垂直支持面151の各々に接触可能に形成された 垂直支承面219を有している。第1の水平支承部材209は、ま た、可動クランプ部材137と第1の水平支持部材133との間に 挟持又はクランプされるようになっている(図5参照)。

ここでは、テーブル115に垂直なパレット取付面117aを有する実施形態を示したが、水平なテーブル上面に垂直なパレット取付面を有するパレット取付台を立設、固定し、パレット取付台に図

2 で説明したパレットを着脱する各種の部材が設けられている構成にしてもよい。

次に、図1、6を参照すると、パレット交換装置11は、基台をなすベッド13、ベッド13に垂直軸線を中心として回転可能に設けられる旋回ベース15、旋回ベース15に立設された板状の部材より成り両側面に各1枚のパレットを着脱可能に取付けるパレット支持部材17を主要な構成要素として具備し、パレット支持部材17の両側面はパレット取付面17a、17bとなっている。なお、図1では参照符号19、21により略示されているが、パレット取付面17a、17bには、テーブル115のリフト手段119、案内手段、支持手段、位置決め手段、および、クランプ手段等の装置構成が配設されている。また、図1ではパレット支持部材17には、未加工ワーク(図示せず)を取付けた新パレットP/が取付けられ、テーブル115には加工中のワーク(図示せず)又は加工済ワーク(図示せず)が取付けられた旧パレットPが取付けられている

) ;

パレット交換装置11は、パレット支持部材17とテーブル115との間でパレットP、P′を移動させ載せ換えるためのパレット移動手段を更に具備している。図6を参照すると、パレット移動手段は、パレット支持部材17の頂部に配設された板状の可動ベース部材23および可動ベース部材23に設けられ該可動ベース部材23と共に移動するチェーン駆動手段とを具備している。可動ベース部材23は、図示しないベース駆動機構により、パレット支持部材17に対してX軸および2軸方向に移動可能に設けられている。前記チェーン駆動手段は、Y軸方向に延びる出力軸25aを有する駆動モータ25、駆動モータ25の出力軸25aと平行に設けらスプロケット27、駆動モータ25の出力軸25aと平行に設けら

れた回転軸29aに取付けられた従動スプロケット29、駆動スプロケット27と従動スプロケット29の間に張架された駆動チェーン31、該従動スプロケット29と同心に回転軸29aに取付けられた第1のスプロケット33、駆動モータ25の出力軸25aを挟んで反対側に配置されY軸方向に延びる回転軸35aに取付けられた第2のスプロケット35、第1と第2のスプロケット33、35の間に張架されX-Z平面内で回転する従動チェーン37、および、パレットP、P′の係止部203に係合可能に従動チェーン37に取付けられた係合部39を具備している。

以下、図1および図7~図9を参照して本実施形態の作用を説明する。なお、以下の説明では、テーブル115に取付けられたパレットPに固定されたワーク(図示せず)の加工が完了した状態(図1)からパレット交換プロセスを説明する。

図1において、ワーク加工が完了すると、工作機械11はパレット交換動作を開始する。すなわち、先ず、X軸送り手段が起動して、テーブル115はパレット交換装置11との間でパレットP、P、を交換するパレット交換位置、すなわちパレット交換装置11に最も接近したX軸のストロークエンドへ向けて、X軸案内レール113a、113bに沿って移動し位置決めされる。テーブル115がパレット交換位置へ到達すると、後述するパレットのアンクランプ動作が開始する。

つまり、図2、5において、アンクランプシリンダ(図示せず) へ作動流体が供給され、可動クランプ部材137が、クランプスプリング113aの付勢力に対抗して Z 軸方向にパレット P へ接近する。これにより、可動クランプ部材137と第1の水平支持部材132の間および静止クランプ部材143と第2の水平支持部材139との間に挟持されていた第1と第2の水平支承部材209、2 13が自由に移動できるようになる。また、可動クランプ部材13 7が更に前進してパレットPに当接すると、パレットPは、可動クランプ部材137によりテーブル115から離反する方向(図5において右方)に付勢される。

可動クランプ部材137の移動開始と同時又はその後に、リフトシリンダ131に作動流体が供給されピストン棒131aが伸長する。これにより、連接部材129は、図2において左方へ移動し、リンク部材123が時計回りの方向に回転して支持位置から図2に示すリフト位置へ移動する。これにより、リフト手段119のリフトローラ127が、一対の第2の案内レールのうち上側の案内レール205aの下端面に当接し、パレット117は上動してリフトローラ127により垂直方向に保持される。こうして、垂直支承部材217の垂直支承面219が、垂直支持部材149の垂直支持面151から離反し、パレットPは水平方向に移動可能となる。

パレットPは水平方向に移動可能となると、パレットPは可動クランプ部材137により付勢されて、テーブル115のパレット取付面117aから離反し、嵌合部221が係合突起148から離反し両者間の係合が解除される。また、パレットPが可動クランプ部材137により付勢されることにより、第1の水平案内ローラ137aが第1の案内面206に押圧されると共に、第2の水平案内ローラ140、147が第2の案内面204に押圧される。こうして、パレットPは、第1の水平案内ローラ137aと第1の案内レール207a、207bとの間、および、第2の水平案内ローラ140、147と第2の案内レール207a、207bとの間には、反対方向に同じ大きさの押圧力が作用し、これにより、パレットPはX軸方向に移動可能に、かつ、2軸方向には移動できないように保持される。

) }

上述した工作機械101のパレット交換動作の開始と同時又はパレット交換動作が開始した後に、機械制御装置からパレット交換装置11へパレット交換指令が送出される。パレット交換指令を受け取ると、パレット交換装置11は旋回ベース15を回転して、パレット取付面17a、17bのうち、パレットP、P'が取付けられていない面17aが、テーブル115のパレット取付面117aと平行となるように、すなわちパレット取付面17aがX-Y平面内に配置されるように、パレット支持部材17を位置決めする(図6参照)。

次いで、可動ベース部材23がX軸方向にテーブル115へ接近 動作を開始する。係合部材39が、テーブル115に取付けられて いる旧パレットPの係止部203に係合可能な位置に到達すると、 可動ベース部材23は停止すると共に2軸方向へ旧パレットPへ接 近し、係合部材39を係止部203の係合凹部203aに係合させ る。次いで、可動ベース部材23がX軸方向に後退すると同時に、 駆動モータ25が図6において時計回りの方向に回転し、従動チェ ーン37を矢印Rの方向に回動することにより、旧パレットPがテ ーブル115のパレット取付面117aから引き出され(図7参照 )、旧パレットPは、パレット支持部材17のパレット取付面17 aに移動する。既述したように、パレット取付面17aは、テーブ ル115のパレット取付面117aと同様の構成を有しており、パ レット支持部材17のパレット取付面17a上に移動したパレット Pは、後述するテーブル115のクランプ動作と同様のクランプ動 作により、該パレット取付面17aの所定位置に案内、固定される 。パレットPがパレット取付面17aに固定されると、可動ベース 部材23は、Z軸方向にパレットPから離反する方向に移動し、係 合部材39と係止部材203との間の係合を解除する。

次いで、旋回ベース15が回転し(図8参照)、新パレットP′が取付けられているパレット取付面17bがX-Y平面内に配置されるように、パレット支持部材17を位置決めする(図9参照)。 次いで、パレット支持部材17のパレット取付面17bに取付けられている新パレットP′が、既述したテーブル115のアンクランプ動作と同様のアンクランプ動作によってアンクランプされ、可動ベース部材23がX軸方向にテーブル115へ接近動作を開始する。可動ベース部材23の移動開始と同時又はその直後に駆動モータ27が図6において反時計回りの方向に回転し、従動チェーン37が矢印Rとは反対方向に回転する。これにより、新パレットP′は、テーブル115のパレット取付面117aからパレット支持部材17のパレット取付面17aへの旧パレットPの移動経路に沿って逆方向に移動を開始する。

こうして新パレットP'は、パレット支持部材17のパレット取付面17bからテーブル115のパレット取付面117aへ移動する。その際、第1の水平案内ローラ137aが第1の案内面206に接触し、第2の水平案内ローラ140、147の各々が第2の案内面204接触し、かつ、リフトローラ127が一対の第2の案内レールのうち上側の案内レール205aの下端面に接触し、各案内レールとローラとの接触によって、新パレットP'は、パレット取付面117a沿いにX軸方向へ案内される(図5参照)。

) )

可動ベース部材23がX軸方向へ所定位置へ到達し、かつ、駆動モータ25が所定の角度を以て回転して、新パレットP'が、X軸方向の位置決め手段としての嵌合部221と係合突起148とが係合可能な位置に到達すると、可動ベース部材23は、Z軸方向に新パレットP'から離反する方向に移動し、パレット交換装置11のパレット支持部材17上に戻る。これと同時に、テーブル115が

クランプ動作を開始する。すなわち、リフトシリンダ131への作動流体の供給が停止されて、ピストン棒131 aが後退し、これによって、リンク部材123が、図2に示すリフト位置から支持位置へ、回転軸125を中心として反時計回りの方向に回転して、リフトローラ127が新パレットP'と共に下動する。垂直支承部材217の垂直支承面219が垂直支持部材149の垂直支持面151に接触すると、リフトローラ127は第1の案内レール205aの下端面から離反し、新パレットP'は垂直支持部材149により垂直方向に支持され、Y軸方向に正確に位置決めされる。

次いで、アンクランプシリンダ(図示せず)への加圧流体の供給が停止され、可動クランプ部材137は、クランプシリンダ(図示せず)への加圧流体の供給により Z 軸方向にテーブル115のパレット取付面117aへ向けて接近する。これにより、第1の水平支承部材209が可動クランプ部材137により押圧され、嵌合部221と係合突起148とが係合してパレットP′がX軸方向に正確に位置決めされ、かつ、第1の水平支承部材209が第1の水平支持部材133と可動クランプ部材137の間にクランプされ、かつ、第2の水平支承部材213が第2の水平支持部材139と静止クランプ部材143との間にクランプされ、新パレットP′は第1と第2の水平支持部材133、139により水平方向に支持されると共に Z 軸方向に正確に位置決めされる。クランプスプリング133aは、電源断や非常停止の時にパレットP′がテーブル115から離れないようにするために設けられている。

新パレットP′がテーブル115にクランプされている間又はその後に、パレット支持部材17が180°回転して、旧パレットPを図6においてP′で示す位置に移動し、旧パレットPに取付けられている加工済ワークと未加工ワークとを交換する準備が整う。オ

ペレータは、この位置で旧パレットPのワークの取付、取外作業を行う。

`) ;

) )

## 請 求 の 範 囲

1. 水平軸線周りに回転可能に支持され前端に工具を装着する主軸と、前記主軸の前面に対面し、前記主軸の軸線と直角をなす垂直面にパレットを取付けるテーブル又はパレット取付台とを具備し、前記工具と前記テーブルとを相対移動させて前記工具により前記パレットに固定されたワークを加工する工作機械の前記パレットを交換するパレット交換装置において、

前記テーブル又はパレット取付台に隣接させて垂直軸線を中心と して回転割出し可能に設けられ、少くとも2つの垂直なパレット取 付面を有して前記パレットを着脱可能に取付けるパレット支持部材 と、

前記テーブル又はパレット取付台と前記パレット支持部材との間で前記パレットを垂直状態で移動させて載せ換えるパレット移動手段と、

を具備することを特徴としたパレット交換装置。

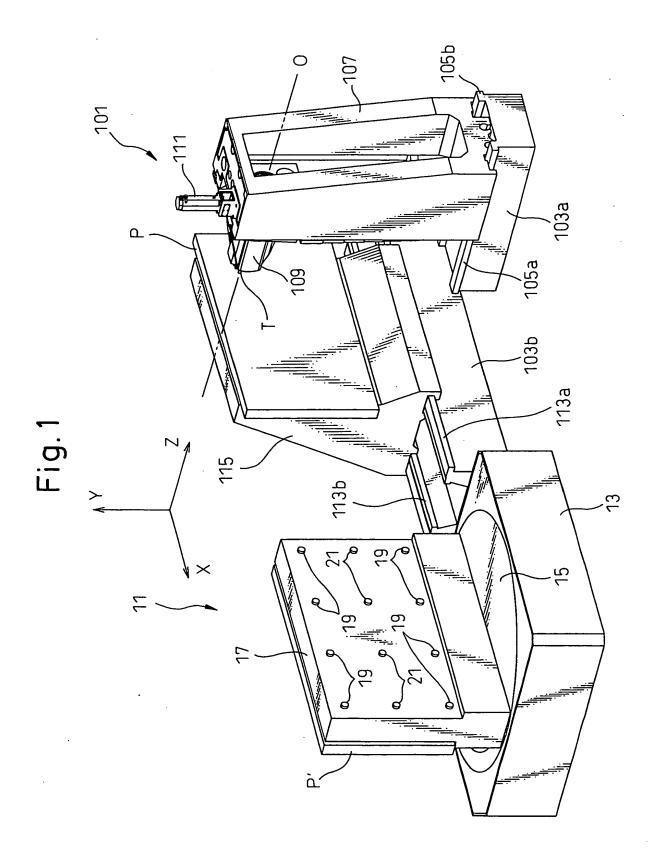
2. 前記パレット支持部材は、前記主軸の軸線と直角をなす水平 方向に前記テーブル又はパレット取付台を延長した位置に配置され 、前記パレット支持部材のパレット移動側のパレット取付面と前記 テーブル又はパレット取付台のパレット取付面とが平行に構成され る請求項1に記載のパレット交換装置。

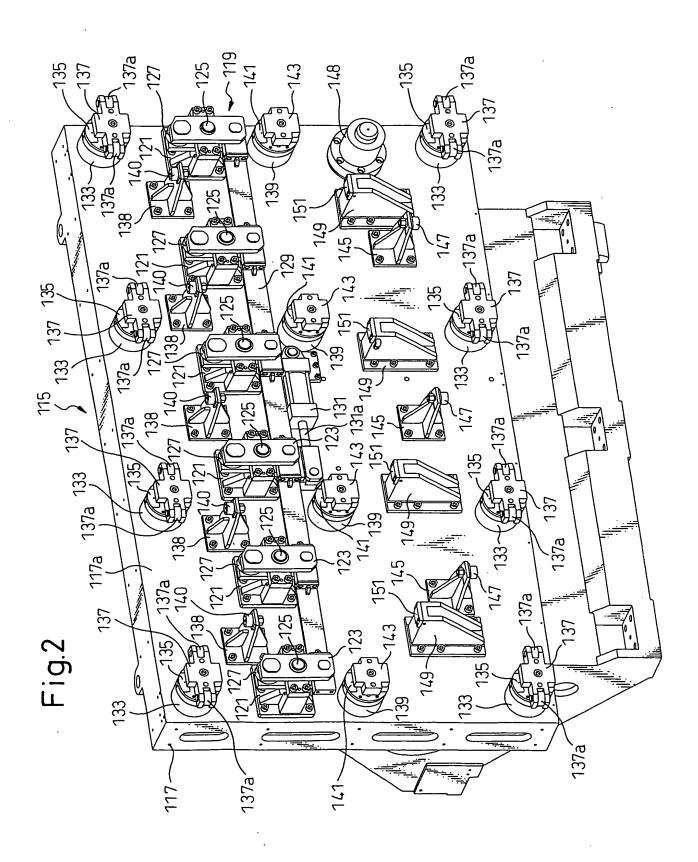
#### 約 要

工作機械101のテーブル115の垂直に形成されたパレット取 付面から、パレット交換装置11の垂直に形成されたパレット支持 部材17のパレット取付面へ、パレットPを垂直に保持した状態で 移動し、旋回ベース15を垂直軸線周りに180°旋回割出し後、 パレットP'をパレット支持部材17からテーブル115へ移動す る。

) }

; 1





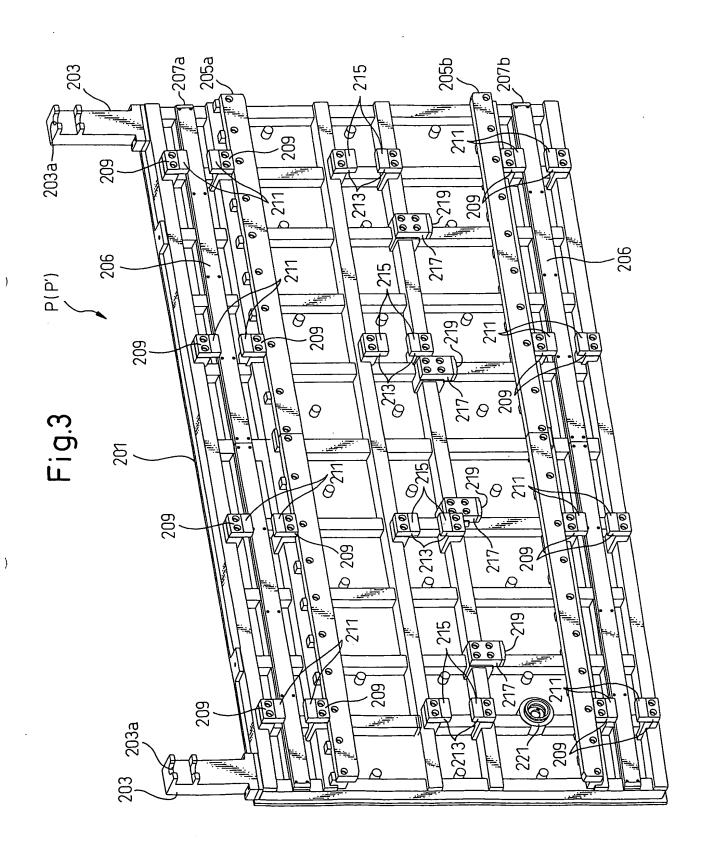


Fig.4

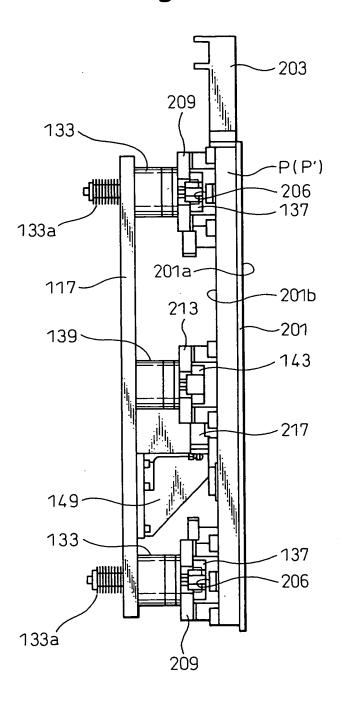


Fig.5

